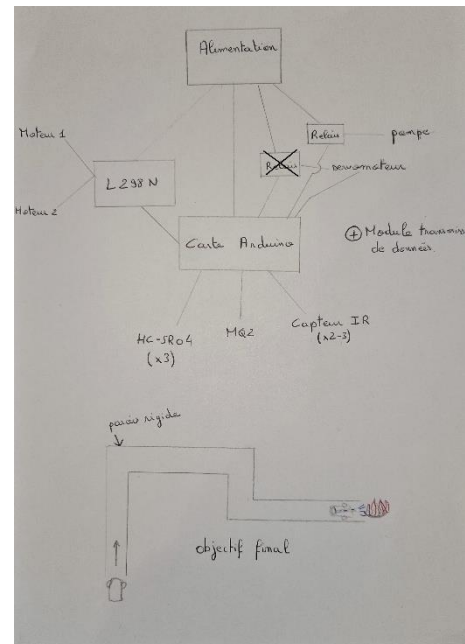


Rapport séance 4

- Mise en place d'un schéma logique

Pour cette 4^{ème} séance, j'ai réalisé un schéma logique simplifié de notre projet. Celui-ci nous a permis de mettre l'ensemble des composants que nous avons testé ensemble et créer un début de circuit interconnecté.

On peut également observer le parcours que l'on va faire effectuer à notre robot pompier avant d'atteindre le feu. La voiture saura ainsi se déplacer de façon autonome.

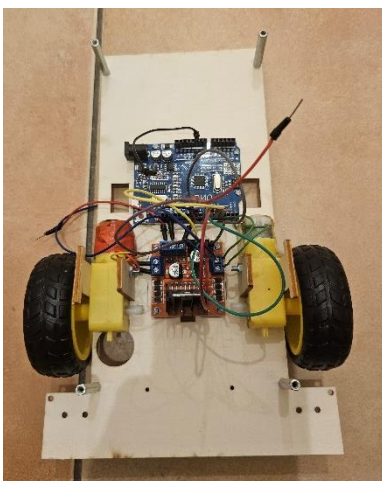


- Conception de la voiture

La première partie de la séance a été consacrée à la conception du réservoir d'eau. Durant la séance précédente, nous avons seulement imprimé les pièces.

Nous les avons donc assemblées convenablement. Sous les conseils de Mr. Juan, nous avons appliqué de la colle spécifique pour le plexiglass (colle acrylique) sur les différentes arrêtes du réservoir afin de rendre la boîte étanche.

J'ai ensuite commencé à fixer les composants sur le châssis de la voiture.



Après avoir étudié la meilleure position pour chacun d'entre eux, j'ai percé et fixé la carte Arduino / pont en H. L'objectif est d'abord d'avoir une voiture fonctionnel, qui se déplace. Ainsi, je pourrai tester et régler les capteurs ultrasons pour les déplacements automatiques.